

Europäisches Patentamt  
European Patent Office  
Office européen des brevets



(11) **EP 1 281 360 A1**

(12) **EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG**

(43) Veröffentlichungstag:  
05.02.2003 Patentblatt 2003/06

(51) Int Cl.7: **A61B 17/34**, A61F 2/00,  
A61B 17/32

(21) Anmeldenummer: 02016154.3

(22) Anmeldetag: 20.07.2002

(84) Benannte Vertragsstaaten:  
**AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR**  
**IE IT LI LU MC NL PT SE SK TR**  
Benannte Erstreckungsstaaten:  
**AL LT LV MK RO SI**

(71) Anmelder: **AMI Agency for Medical Innovations**  
**GmbH**  
**6840 Götzis (AT)**

(72) Erfinder: **Egle, Walter**  
**6842 Koblach (AT)**

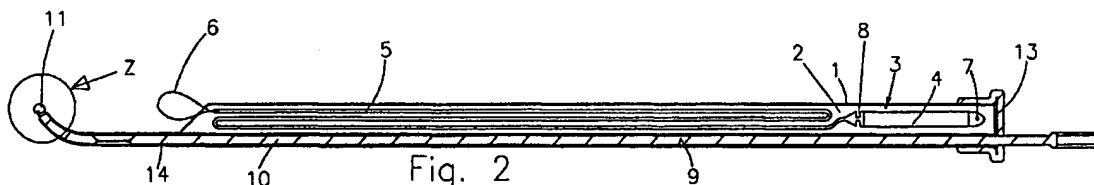
(30) Priorität: 03.08.2001 AT 12152001

(74) Vertreter: **Hefel, Herbert, Dipl.-Ing. et al**  
**Postfach 61**  
**6806 Feldkirch (AT)**

(54) **Medizinisches Instrument**

(57) Bei einem medizinischen Instrument mit einem länglichen Körper (1), der einen zum distalen Ende des Körpers hin offenen Aufnahmeraum (2) für ein chirurgisches Implantat (3) aufweist, ist der Körper (1) weiters mit einem in Längsrichtung des Körpers (1) sich erstreckenden, durchgehenden Kanal (9) ausgebildet, durch

den sich ein medizinisches Arbeitsgerät (10) erstreckt, welches gegenüber dem Körper (1) in Längsrichtung des Körpers (1) verschleubar ist und mit seinen distalen und proximalen Enden aus dem durchgehenden Kanal (9) herausragt, wobei es im Bereich seines distalen Endes einen Arbeitskopf (11) und im Bereich seines proximalen Endes einen Betätigungsgriff (12) aufweist.



EP 1 281 360 A1

**Beschreibung**

**[0001]** Die Erfindung betrifft ein medizinisches Instrument mit einem länglichen Körper, der einen zum distalen Ende des Körpers hin offenen Aufnahmeaum für ein chirurgisches Implantat aufweist.

5 **[0002]** Zum Einbringen von chirurgischen Implantaten in Körperhöhlen werden heute in der minimalinvasiven Chirurgie häufig Trokare verwendet. Solche Trokare werden beispielsweise bei laparoskopischen und thoroskopischen Eingriffen eingesetzt. Durch die von außerhalb des Körpers in den Operationsraum führenden hülsenförmigen Trokaren können Instrumente und Gegenstände in die Körperhöhle eingeführt werden. Bei einem laparoskopischen Eingriff wird üblicherweise vor dem Eingriff ein Gas eingeblasen, wobei die Trokare Ventile aufweisen und bei einer Operation durch  
10 die Trokare hindurch das Pneumoperitoneum aufrechterhalten bleibt.

**[0003]** Soll ein medizinisches Implantat in die Körperhöhle eingebracht werden, so ist dessen völlige Sterilität zu gewährleisten, es darf also beispielsweise nicht mit der Haut des Patienten in Berührung kommen. Bei der Einführung des sterilisierten Implantats in die Körperhöhle durch ein Trokar mittels eines medizinischen Instrumentes, herkömmlicher Weise einer Faszange, ist somit äußerste Sorgfalt anzuwenden. Die Präparation der Stelle, an der das Implantat  
15 anzubringen ist, erfolgt üblicherweise durch ein oder mehrere weitere Trokare, ebenso wie andere operative Schritte, beispielsweise Saug-Spülvorgänge oder elektrochirurgische Maßnahmen üblicherweise durch weitere Trokare erfolgen.

**[0004]** Aus der US-PS 5,171,240 A ist ein medizinisches Instrument der eingangs genannten Art bekannt. Der Aufnahmeaum des Instruments zum Einsetzen eines Protheseteils in einem Ohr weist hier einen vom offenen distalen Ende ausgehenden sich verjüngenden Schlitz auf, der zum Einklemmen des einzusetzenden Teils dient. Dieses Instrument stellt somit eine Art Halteinstrument dar und ersetzt eine Zange zum Greifen des Implantats.  
20

**[0005]** Ein weiteres medizinisches Instrument zum Einbringen eines Implantats in Form eines netzartigen Teils ist aus der EP 0 581 036 A1 bekannt. Das Implantat ist durch einen seitlichen Schlitz in den Aufnahmeaum einführbar und wird um den Schaft einer Haltezange gewickelt.

25 **[0006]** Die US-PS 5,400,773 A zeigt weiters ein medizinisches Instrument mit einem aufblasbaren endoskopischen Retraktor als Arbeitsgerät, welcher einen Kanal des Instruments durchsetzt. Ein zweites medizinisches Arbeitsgerät durchsetzt einen weiteren Kanal des Instruments.

**[0007]** Aufgabe der Erfindung ist es, ein medizinisches Instrument bereitzustellen, durch welches das Einführen des Implantats durch ein Trokar sowie dessen operative Anbringung im menschlichen Körper erleichtert wird. Erfindungsgemäß gelingt dies durch ein medizinisches Instrument mit den Merkmalen des Anspruchs 1.  
30

**[0008]** Das chirurgische Implantat wird in sterilisierter Form in den Aufnahmeaum des Körpers des Instruments eingebracht. Bevorzugterweise erfolgt die Auslieferung des Instruments an ein Krankenhaus bereits mit dem darin eingebrachten Implantat, zu welchem Zweck das Instrument mit dem darin eingebrachten Implantat steril verpackt ist. Die distale Öffnung des Aufnahmeaums kann dabei, falls erforderlich, entsprechend verschlossen sein, beispielsweise  
35 mit einem sterilen Klebeband. Das erfindungsgemäße Instrument umfaßt außerdem ein Arbeitsgerät zur Durchführung eines bei der Implantation erforderlichen Operationsschrittes. Beispielsweise kann es sich hierbei um einen Präparationsschritt für eine bei der Implantation des Implantats erforderliche Präparation des Körpergewebes handeln. Es kann dadurch die Implantation vereinfacht werden. Weiters kann ein andernfalls für ein separates Arbeitswerkzeug erforderliches Trokar eingespart werden.

40 **[0009]** Anstelle eines Präparationsinstrumentes kann das medizinische Arbeitsgerät beispielsweise auch von einem Saug-Spülgerät, von einer Faszange, einer Schere, einem Clip-Instrument oder einem elektrochirurgischen Instrument gebildet werden. Jeweils kann mit dem Arbeitsgerät ein bei der Implantation erforderlicher Arbeitsvorgang ausgeführt werden.

45 **[0010]** In einer vorteilhaften Ausführungsform der Erfindung ist das medizinische Instrument zum Einbringen eines sogenannten Magenbandes aus Silikon vorgesehen.

**[0011]** Solche Magenbänder werden insbesondere bei Operationen gegen Fettleibigkeit um den Magen gelegt. Ein medizinisches Instrument kann auch für andere nichtautologe chirurgische Implantate zum Einbringen in menschliche oder tierische Körperhöhlen vorgesehen sein, beispielsweise für Gefäßprothesen. Solche Gefäßprothesen sind u.a. Y-Gefäßprothesen, wie sie für die Bauchorta vorgesehen sind. Die einzubringenden nicht-autologen Implantate können aus Kunststoff, Metall oder anderen für Implantate geeigneten Materialien bestehen.  
50

**[0012]** Weitere Vorteile und Einzelheiten der Erfindung werden im folgenden anhand der in den Zeichnungen dargestellten Ausführungsbeispiele erläutert. In der Zeichnung zeigen:

- 55 Fig. 1 eine Seitenansicht eines ersten Ausführungsbeispiels eines erfindungsgemäßen Instruments;  
Fig. 2 einen Schnitt entlang der Linie A-A von Fig. 1;  
Fig. 3 ein Detail Z von Fig. 2;  
Fig. 4 den distalen Bereich des Instruments in einem Fig. 2 entsprechenden Schnitt mit ausgefahrener Präparierspitze;

- Fig. 5 das distale Ende einer etwas modifizierten Ausführungsform in einer perspektivischen Darstellung;  
 die Fig. 6 und 7 schematische Seitenansichten von weiteren Ausführungsformen der Erfindung;  
 die Fig. 8 ein vergrößertes Detail Y der Fig. 7;  
 5 die Fig. 9 und 10 weitere Ausführungsformen der Erfindung;  
 die Fig. 11 und 12 schematische Darstellungen der distalen Enden von weiteren Ausführungsformen erfindungsgemäßer medizinischer Instrumente.

10 **[0013]** Die Fig. 1 bis 4 zeigen eine erste Ausführungsform der Erfindung. Das erfindungsgemäße medizinische Instrument weist einen länglichen Körper 1 mit einer zylinderförmigen Mantelfläche auf. Innerhalb dieses Körpers 1 ist ein zum distalen Ende des Instruments hin offener Aufnahmeraum 2 für ein chirurgisches Implantat 3 vorgesehen. Beim gezeigten Ausführungsbeispiel handelt es sich dabei um ein sogenanntes Magenband, das um die Magenwand distal zum Sphinctercardia zu legen ist. Das Magenband besteht aus einem einen zentralen Hohlraum aufweisenden Band aus Silikon 4 (wobei eine textile Netzeinlage eine Längenänderung des Bandes 4 verhindert) und einem daran  
 15 angeschlossenen dünnen Schlauch 5, der an seinem Ende mit einer Schlinge 6 versehen ist. Am anderen Ende des Bandes 4 ist eine Öse 7 vorgesehen, durch die der auf der gegenüberliegenden Seite liegende Abschnitt des Bandes gezogen werden kann, wobei eine nutartige Vertiefung 8 zum Einrasten in die Öse 7 und Verschluss des um das Körperorgan gelegten Bandes 4 dient. Durch den Schlauch 5 kann eine Salzlösung eingebracht werden, so daß die innere Öffnung des um das Körperorgan gelegten Bandes eingestellt werden kann. Solche Magenbänder sind bekannt.

20 **[0014]** Das Instrument weist weiters eine in Längsrichtung des Körpers 1 des Instruments sich erstreckenden, durchgehenden Kanal 9 auf, durch den sich ein medizinisches Arbeitsgerät 10 erstreckt. Der Aufnahmeraum 2 und der durchgehende Kanal 9 sind dabei durch eine Zwischenwand im Körper 1 voneinander getrennt. Das medizinische Arbeitsgerät 10 weist als Arbeitskopf 11 eine am Ende stumpf (atraumatisch) ausgebildete Präparierspitze auf, und zwar am distalen Ende des Arbeitsgerätes, sowie an seinem proximalen Ende einen Betätigungsgriff 12, der hier als  
 25 Öse ausgebildet ist. Das Arbeitsgerät 10 ist weiters in Längsrichtung des Körpers 1 des Instruments mittels des Betätigungsgriffes 12 verschiebbar.

**[0015]** Am proximalen Ende wird der Körper 1 des Instruments durch eine Kappe 13 verschlossen, durch welche der Aufnahmeraum 2 sowie der Kanal 9 zum proximalen Ende des Instruments hin gasdicht verschlossen werden. In der Kappe 13 ist eine Bohrung vorgesehen, durch welche das Arbeitsgerät 10 abgedichtet durchtritt. Hierzu kann  
 30 beispielsweise die Kappe 13 aus Silikon ausgebildet sein und dicht an der in diesem Teil zylindrisch ausgebildeten Mantelfläche des Arbeitsgerätes 10 anliegen. Es könnte andererseits oder zusätzlich auch eine Dichtung zwischen der Innenwandung des Kanals 9 und der Mantelfläche des Arbeitsgerätes 10, beispielsweise in einem mittleren Bereich des Instruments vorgesehen sein.

**[0016]** Am distalen Ende des Körpers 1 erstreckt sich ein Fortsatz 14 mit einer in Längsrichtung des Fortsatzes 14 verlaufenden, durchgehenden Öffnung 15. Beispielsweise wird dieser Fortsatz 14 von einem Röhrchen gebildet, das  
 35 innerhalb des Körpers 1 bis zum proximalen Ende desselben verläuft und auf diese Weise auch den Kanal 9 durch den Körper 1 sowie die Zwischenwand zwischen dem Aufnahmeraum 2 und dem Kanal 9 bildet. Die Öffnung 15 im Fortsatz 14 verlängert somit den Kanal 9 und der Fortsatz 14 im Bereich seines distalen Endes kreisbogenförmig gekrümmt ausgebildet. Das durch die Öffnung 15 des Fortsatzes 14 verlaufende Arbeitsgerät 10 ist in diesem Bereich  
 40 entsprechend der durch den Fortsatz 14 verlaufenden Öffnung 15 gekrümmt.

**[0017]** Das Arbeitsgerät 10 ist durch Verschieben des Betätigungsgriffes 12 in Längsrichtung des Körpers 1 gegenüber dem Körper 1 bzw. dem daran angebrachten Fortsatz 14 verschiebbar. In der in den Fig. 1 bis 3 dargestellten zurückgezogenen Position des Arbeitsgerätes 10 liegt der Arbeitskopf 11 dem distalen Ende 16 des Fortsatzes 14 benachbart. In Fig. 4 ist die vorgeschobene Stellung des Arbeitsgerätes dargestellt. Das Arbeitsgerät 10 ragt hier  
 45 weiter aus dem distalen Ende 16 des Fortsatzes heraus, wobei es die endseitige kreisbogenförmige Krümmung dieses Fortsatzes fortsetzt. Die dabei erforderliche Krümmung des Arbeitsgerätes 10 wird hierbei von einem abgeflachten, elastisch biegbaren Abschnitt 17 aufgenommen. Im Bereich zwischen dem Arbeitskopf 11 und dem Betätigungsgriff 12 weist das Arbeitsgerät 10 ansonsten einen kreisrunden Querschnitt auf.

**[0018]** In Fig. 4 ist weiters schematisch der distale Ösophagus 18 eingezeichnet, um den das Magenband herumzulegen ist. Mittels dem als Präparierinstrument ausgebildeten Arbeitsgerät 10 wird der für das Herumziehen des Magenbandes erforderliche Raum beschaffen, indem das den Ösophagus umgebende Körpergewebe mit dem als  
 50 Präparierspitze ausgebildeten Arbeitskopf 11 beiseite gedrückt wird. Dieser Vorgang erfolgt zunächst bei zurückgezogenem Betätigungsgriff (Fig. 1 bis 3). In der Folge wird der Betätigungsgriff langsam in seine vordere Position gebracht, so daß die in Fig. 4 dargestellte Stellung des Arbeitsgerätes 10 erreicht wird. Das erfindungsgemäße medizinische Instrument ist dabei durch einen in den Bauchraum gesetzten Trokar in diesen eingeführt. Aufgrund der Schleusenfunktion des Trokars und der gasdichten Abdichtung des Aufnahmeraumes 2 und des Arbeitsgerätes 10 gegenüber dem Kanal 9 des medizinischen Instruments wird das Pneumoperitoneum dabei aufrechterhalten. In der Folge wird mit einem medizinischen Greifinstrument, das durch einen weiteren Trokar in die Bauchhöhle ragt, die Schlinge 6  
 55

gefaßt und unter Herausziehen des anschließenden Bereiches des Schlauches 5 aus dem Aufnahmeraum 2 über den Arbeitskopf 11 gelegt, wie dies symbolisch durch den Pfeil 19 in Fig. 4 angedeutet ist. Die Schlinge 6 wird dabei in den im Arbeitskopf 11 vorgesehenen Schlitz 20 eingehängt, der eine Halterungseinrichtung zur Befestigung der Schlinge 6 bildet. In der Folge wird der Betätigungsgriff 12 langsam zurückgezogen, bis er die in den Fig. 1 bis 3 dargestellte Position erreicht hat. Anschließend wird das gesamte Instrument zurückgezogen. Mit dem durch einen anderen Trokar eingeführten Greifinstrument kann dabei das Herausziehen des Schlauches und in der weiteren Folge des Bandes 4 unterstützt werden. Die Schlinge 6 wird dann aus dem Schlitz 20 des Arbeitskopfes 11 herausgezogen und in der üblichen Operationstechnik wird der Schlauch 5 durch die Öse 7 gezogen, bis die Vertiefung 8 in dieser liegt und der Schlauch entsprechend um das Körperorgan angebracht ist.

[0019] Die Halterungseinrichtung im Arbeitskopf 11 könnte auch als Stufe, Klemmteil usw. ausgebildet sein. In einer etwas modifizierten Ausführungsform könnte das freie Ende des Schlauches 5 auch von vorneherein an einer am Arbeitskopf 11 vorgesehenen Halterungseinrichtung befestigt sein, so daß der Schlauch 5 bereits beim Präparationsvorgang um das Körperorgan mitgeführt wird. In der in Fig. 4 dargestellten Stellung des Arbeitsgerätes 10 könnte der Schlauch 5 dann mittels eines weiteren medizinischen Greifinstrumentes aus der Halterungseinrichtung am Arbeitskopf 11 herausgezogen und vollständig um das Körperorgan gezogen werden.

[0020] Bei dem in Fig. 5 dargestellten etwas modifizierten Ausführungsbeispiel ist der Kanal im Körper 1 und die diesen Kanal fortsetzende Öffnung im Fortsatz 14 im Querschnitt als flaches Rechteck ausgebildet und das Arbeitsgerät 10 wird zumindest in seinem an den Arbeitskopf 11 anschließenden Bereich von einem gekrümmten Federstahl gebildet. Wenn der Arbeitskopf 11 somit in die in Fig. 5 dargestellte Position vorgeschoben wird, krümmt sich dieser Federstahl des Arbeitsgerätes in seine vorgespannte Position, so daß die gezeigte Krümmung erreicht wird. Anstelle eines Federstahls könnte auch ein anderes entsprechend elastisch verformbares Material vorgesehen sein, beispielsweise ein Kunststoffmaterial.

[0021] Bei dem in Fig. 6 dargestellten Ausführungsbeispiel ist als Arbeitsgerät ein elektrochirurgisches Instrument vorgesehen. Der Arbeitskopf 11 stellt hier einen Koagulations-Ball zum Veröden eines Gefäßes dar. Durch einen am Betätigungsgriff 12 vorgesehenen Taster kann an den Arbeitskopf 11 eine Spannung gegenüber dem Körpergewebe des Patienten angelegt werden. Das Arbeitsgerät 10 ist hierbei wiederum gegenüber dem Körper 1 in Längsrichtung des Körpers 1 verschiebbar, wie durch den Pfeil 21 angedeutet ist.

[0022] Beim Ausführungsbeispiel gemäß den Figuren 7 und 8 ist das Arbeitsgerät als Saug-Spülgerät ausgebildet, wobei durch Betätigen von entsprechenden Tastern eine Spülflüssigkeit aus dem Arbeitskopf 11 durch Öffnungen 22 auspumpbar bzw. Flüssigkeit aufsaugbar ist.

[0023] Beim Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 9 ist das Arbeitsgerät 10 als Greifinstrument ausgeführt, wobei Greifarme 23 mittels eines Schwenkhebels 24 am Betätigungsgriff 12 aneinander anlegbar oder auseinanderklappbar sind.

[0024] Beim Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 10 weist das Arbeitsgerät 10 als Arbeitskopf 11 eine Schere auf, die durch Verschwenken des Schwenkhebels 24 am Betätigungsgriff 12 betätigbar ist.

[0025] Bei dem in Fig. 11 dargestellten Ausführungsbeispiel ist das Arbeitsgerät als Clip-Instrument ausgebildet. Am Arbeitskopf 11 sind Klemmarme 25 vorgesehen, zwischen denen ein Clipteil 26 gelagert ist. Durch Verschieben der Hülse 27 in Richtung des Pfeils 28 werden die Klemmarme 25 gegeneinander verschwenkt (Pfeil 29), wobei das Clipteil 26 zusammengedrückt wird.

[0026] Bei dem in Fig. 12 dargestellten Ausführungsbeispiel ist das Arbeitsgerät als Retraktor ausgebildet. In der gegenüber dem Fortsatz 14 zurückgezogenen Position ist der Arbeitskopf 11 zusammengeklappt. In seiner vorgeschobenen Position ist er fächerförmig auseinandergefaltet und kann zum Fernhalten von Körpergewebe von der Operationsstelle eingesetzt werden. Solche Retraktoren werden beispielsweise bei der Implantation von Gefäßprothesen eingesetzt.

[0027] Die Arbeitsgeräte dieser in den Fig. 6 bis 12 dargestellten Ausführungsformen sind jeweils relativ zum Körper 1 des Instruments verschiebbar, wie dies durch die Doppelpfeile 21 angedeutet ist. Im Zusammenhang mit einem erfindungsgemäßen Instrument können unterschiedliche solche Arbeitsgeräte eingesetzt werden, wie sie von ihrer Funktion her ebenso wie in ihrem grundsätzlichen Aufbau hinlänglich bekannt sind.

[0028] Durch ein erfindungsgemäßes Instrument kann ein Implantat ohne Berührung durch den Chirurgen bzw. die OP-Schwester direkt in die betreffende Körperhöhle des Menschen oder Tieres eingebracht werden. Weiters kann durch das medizinische Instrument bei der Implantation des Implantats mittels des Arbeitsgerätes eine bestimmte Funktion ausgeführt werden, z.B. der für das Implantat notwendige Raum geschaffen werden bzw. die notwendige chirurgische Präparation dieser Stelle durchgeführt werden. Weiters dient ein erfindungsgemäßes Instrument zur sicheren Verpackung eines Implantats für den Transport desselben sowie für die Gewährleistung von seiner Sterilität.

Legende zu den Hinweisziffern:

[0029]

- |    |    |                  |
|----|----|------------------|
| 5  | 1  | Körper           |
|    | 2  | Aufnahmeraum     |
|    | 3  | Implantat        |
|    | 4  | Band             |
|    | 5  | Schlauch         |
| 10 | 6  | Schlinge         |
|    | 7  | Öse              |
|    | 8  | Vertiefung       |
|    | 9  | Öffnung          |
|    | 10 | Arbeitsgerät     |
| 15 | 11 | Arbeitskopf      |
|    | 12 | Betätigungsgriff |
|    | 13 | Kappe            |
|    | 14 | Fortsatz         |
|    | 15 | Öffnung          |
| 20 | 16 | distales Ende    |
|    | 17 | Abschnitt        |
|    | 18 | Ösophagus        |
|    | 19 | Pfeil            |
|    | 20 | Schlitz          |
| 25 | 21 | Pfeil            |
|    | 22 | Öffnung          |
|    | 23 | Greifarm         |
|    | 24 | Schwenkhebel     |
|    | 25 | Klemmarm         |
| 30 | 26 | Clipteil         |
|    | 27 | Hülse            |
|    | 28 | Pfeil            |
|    | 29 | Pfeil            |

35

Patentansprüche

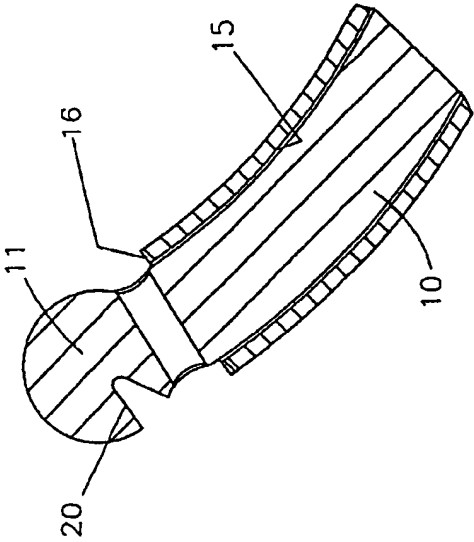
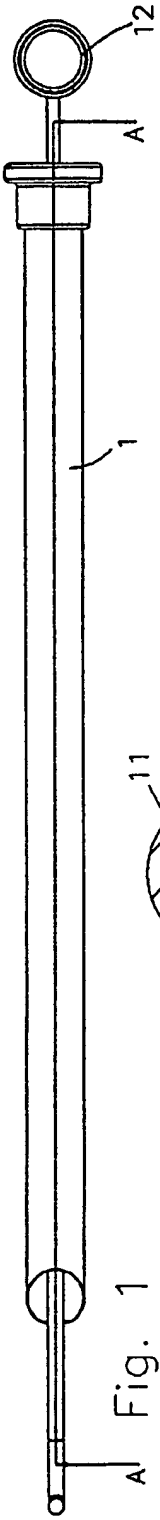
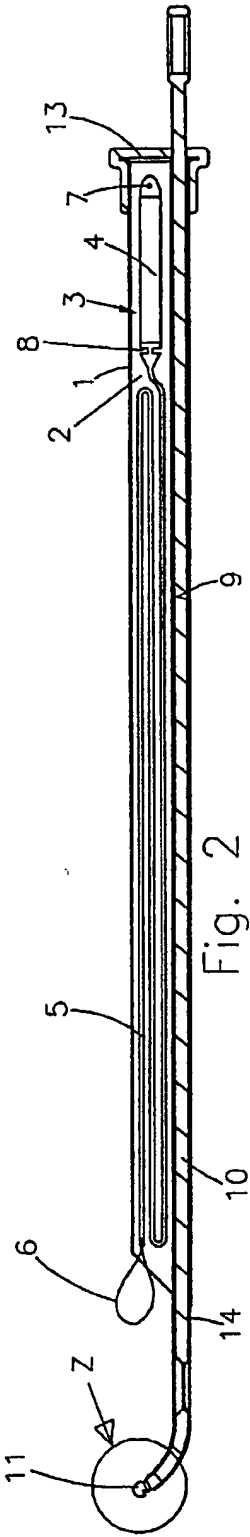
1. Medizinisches Instrument mit einem länglichen Körper (1), der einen zum distalen Ende des Körpers hin offenen Aufnahmeraum (2) für ein chirurgisches Implantat (3) aufweist, **dadurch gekennzeichnet, daß** der Körper (1) weite einen in Längsrichtung des Körpers (1) sich erstreckenden, durchgehenden Kanal (9) aufweist, durch den sich ein medizinisches Arbeitsgerät (10) erstreckt, welches gegenüber dem Körper (1) in Längsrichtung des Körpers (1) verschiebbar ist und mit seinen distalen und proximalen Enden aus dem durchgehenden Kanal (9) herausragt, wobei es im Bereich seines distalen Endes einen Arbeitskopf (11) und im Bereich seines proximalen Endes einen Betätigungsgriff (12) aufweist.
2. Medizinisches Instrument nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet, daß** der Aufnahmeraum (2) des Körpers (1) nur zum distalen Ende des Körpers (1) hin offen ist.
3. Medizinisches Instrument nach Anspruch 2, **dadurch gekennzeichnet, daß** zum Verschuß des proximalen Endes des Aufnahmeraums (2) eine das proximale Ende des Körpers (1) überdeckende Kappe (13) vorgesehen ist, die eine Bohrung zum Durchtritt des Arbeitsgerätes (10) aufweist.
4. Medizinisches Instrument nach einem der Ansprüche 1 bis 3, **dadurch gekennzeichnet, daß** die Mantelfläche des Arbeitsgerätes (10) gegenüber der Seitenwand des durchgehenden Kanals (9) des Körpers (1) oder gegenüber einer Bohrung in einer das proximale Ende des Körpers (1) überdeckenden Kappe (13), durch welche das Arbeitsgerät (10) durchtritt, abgedichtet ist.
5. Medizinisches Instrument nach einem der Ansprüche 1 bis 4, **dadurch gekennzeichnet, daß** die Mantelfläche

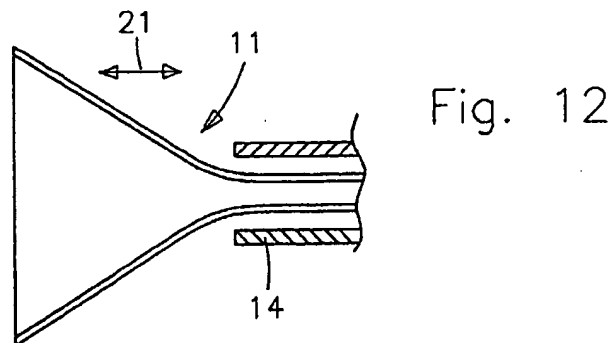
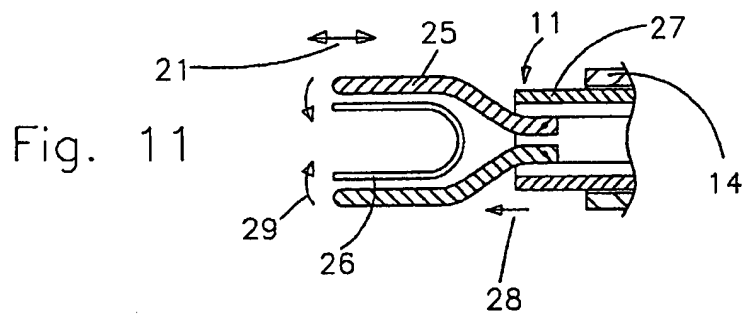
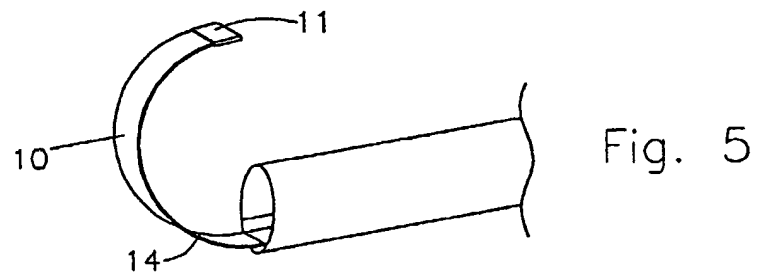
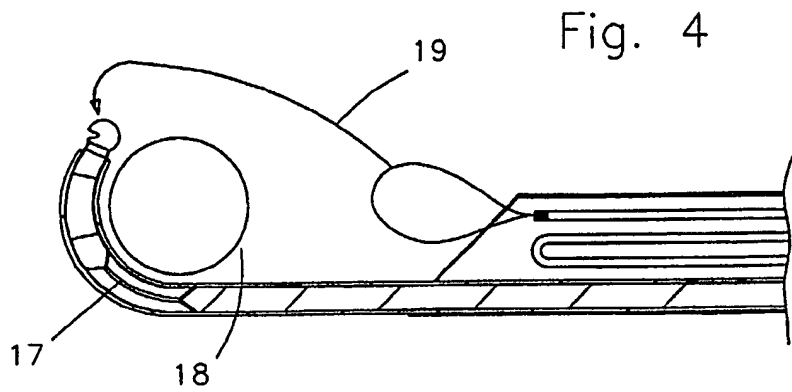
des Körpers (1) zylindermantelförmig ausgebildet ist.

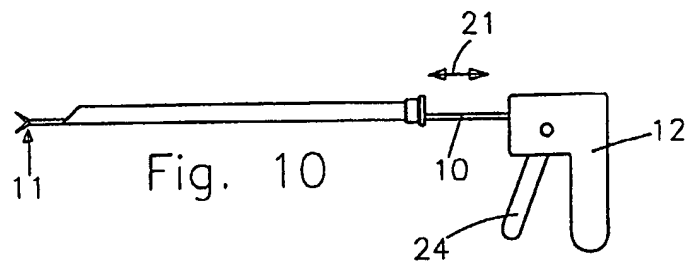
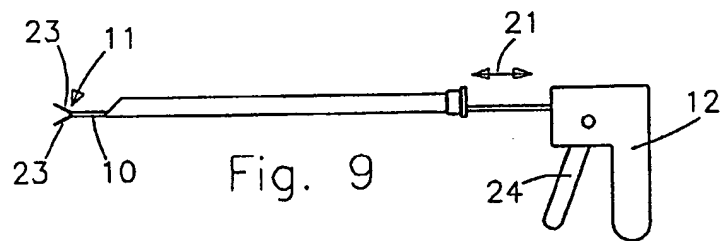
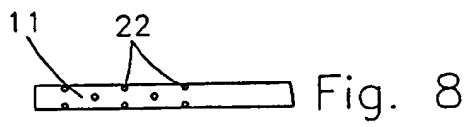
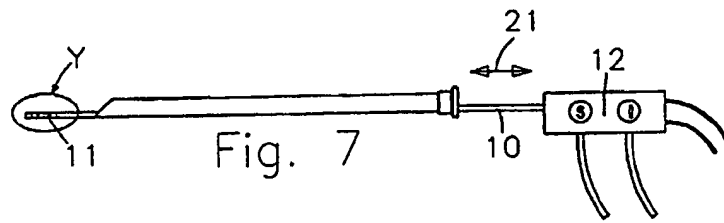
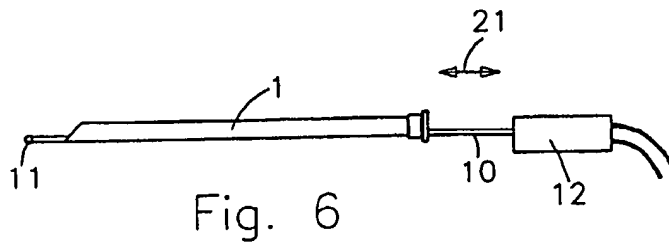
- 5 6. Medizinisches Instrument nach einem der Ansprüche 1 bis 5, **dadurch gekennzeichnet, daß** das vom Aufnahmeraum (2) aufzunehmende Implantat ein Magenband ist.
7. Medizinisches Instrument nach einem der Ansprüche 1 bis 6, **dadurch gekennzeichnet, daß** der Arbeitskopf (11) des Arbeitsgerätes (10) eine an ihrem freien Ende stumpf ausgebildete Präparierspitze ist.
- 10 8. Medizinisches Instrument nach Anspruch 7, **dadurch gekennzeichnet, daß** in der Präparierspitze eine Halterungseinrichtung zur Befestigung einer Schlinge (6) des Implantats vorgesehen ist.
9. Medizinisches Instrument nach Anspruch 8, **dadurch gekennzeichnet, daß** die Halterungseinrichtung ein Schlitz (20) in der Präparierspitze ist.
- 15 10. Medizinisches Instrument nach einem der Ansprüche 1 bis 9, **dadurch gekennzeichnet, daß** am distalen Ende des Körpers (1) ein Fortsatz (14) mit einer in Längsrichtung des Fortsatzes (14) verlaufenden durchgehenden Öffnung (15) angeordnet ist, welche die durch den Körper (1) durchgehenden Kanal (9) verlängert und durch welche sich das Arbeitsgerät (10) erstreckt, wobei der Fortsatz (14) und die durch ihn verlaufende Öffnung (15) zumindest im an das distale Ende (16) des Fortsatzes (14) anschließenden Bereich gekrümmt ausgebildet sind.
- 20 11. Medizinisches Instrument nach Anspruch 9, **dadurch gekennzeichnet, daß** die Krümmung in Richtung zum Aufnahmeraum (2) des Körpers (1) gerichtet ist.
- 25 12. Medizinisches Instrument nach einem der Ansprüche 1 bis 11, **dadurch gekennzeichnet, daß** das medizinische Arbeitsgerät (10) eine Faszange oder eine Schere ist.
13. Medizinisches Instrument nach einem der Ansprüche 1 bis 11, **dadurch gekennzeichnet, daß** das medizinische Arbeitsgerät (10) ein Saug- und/oder Spülinstrument ist.
- 30 14. Medizinisches Instrument nach einem der Ansprüche 1 bis 11, **dadurch gekennzeichnet, daß** das medizinische Arbeitsgerät (10) ein elektrochirurgisches Instrument ist.
15. Medizinisches Instrument nach einem der Ansprüche 1 bis 11, **dadurch gekennzeichnet, daß** das medizinische Arbeitsgerät (10) ein Retraktor ist.
- 35 16. Medizinisches Instrument nach einem der Ansprüche 1 bis 11, **dadurch gekennzeichnet, daß** das medizinische Arbeitsgerät (10) ein Clip-Instrument ist.
- 40 17. Medizinisches Instrument nach einem der Ansprüche 1 bis 16, **dadurch gekennzeichnet, daß** der Aufnahmeraum (2) und der durchgehende Kanal (9) des Körpers (1) durch eine Zwischenwand innerhalb des Körpers (1) voneinander getrennt sind.
- 45 18. Medizinisches Gerät nach einem der Ansprüche 1 bis 17, **dadurch gekennzeichnet, daß** in den Aufnahmeraum (2) des Körpers (1) ein chirurgisches Implantat (3) eingebracht ist und das medizinische Instrument mit dem darin eingebrachten Implantat steril verpackt ist.

50

55









Europäisches  
Patentamt

# EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung  
EP 02 01 6154

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.7)
X	EP 1 010 395 A (AMI GMBH) 21. Juni 2000 (2000-06-21) * Spalte 3 - Spalte 4; Abbildungen 1,3 *	1-5, 18	A61B17/34 A61F2/00 A61B17/32
Y	* Spalte 1, Zeile 30 - Zeile 36 *	6	
X	US 5 908 381 A (PATTERSON FRANK ET AL) 1. Juni 1999 (1999-06-01) * Spalte 2, Zeile 45 - Zeile 55; Anspruch 1; Abbildung 1 * * Abbildungen 6,7 * * Spalte 4, Zeile 49 - Spalte 5, Zeile 62 * * Spalte 5, Zeile 61 * * Spalte 5, Zeile 60 - Zeile 61 *	1, 10, 12-14	
X, P	WO 01 95810 A (HARMONIA MEDICAL TECHNOLOGIES) 20. Dezember 2001 (2001-12-20) * Abbildungen 2A, 2B *	1, 10, 17	
X	US 5 817 111 A (RIZA EROL D) 6. Oktober 1998 (1998-10-06) * Spalte 1, Zeile 43 - Spalte 2, Zeile 5; Abbildung 9 *	1	RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int.Cl.7) A61B A61F
X	US 5 037 433 A (SEKONS DAVID ET AL) 6. August 1991 (1991-08-06) * Spalte 1, Zeile 53 - Spalte 2, Zeile 8; Abbildung 3; Beispiel 58 *	1, 12	
Y	US 5 910 149 A (KUZMAK LUBOMYR I) 8. Juni 1999 (1999-06-08) * Anspruch 1 *	6	
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			
Recherchenort <b>MÜNCHEN</b>		Abschlußdatum der Recherche <b>2. Oktober 2002</b>	Prüfer <b>Newman, B</b>
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : nichtschriftliche Offenbarung P : Zwischenliteratur		T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentedokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus anderen Gründen angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument	

EPO FORM 1503 (3.02) (P4003)

**ANHANG ZUM EUROPÄISCHEN RECHERCHENBERICHT  
 ÜBER DIE EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG NR.**

EP 02 01 6154

In diesem Anhang sind die Mitglieder der Patentfamilien der im obengenannten europäischen Recherchenbericht angeführten Patentedokumente angegeben.

Die Angaben über die Familienmitglieder entsprechen dem Stand der Datei des Europäischen Patentamts am  
 Diese Angaben dienen nur zur Unterrichtung und erfolgen ohne Gewähr.

02-10-2002

Im Recherchenbericht angeführtes Patentedokument		Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie		Datum der Veröffentlichung
EP 1010395	A	21-06-2000	AT	3486 U1	25-04-2000
			EP	1010395 A1	21-06-2000
US 5908381	A	01-06-1999	EP	1014870 A1	05-07-2000
			JP	2002500530 T	08-01-2002
			WO	9848713 A1	05-11-1998
WO 0195810	A	20-12-2001	AU	7094301 A	24-12-2001
			WO	0195810 A2	20-12-2001
US 5817111	A	06-10-1998	KEINE		
US 5037433	A	06-08-1991	AU	7901891 A	10-12-1991
			WO	9117712 A1	28-11-1991
US 5910149	A	08-06-1999	KEINE		

EPO FORM P0451

Für nähere Einzelheiten zu diesem Anhang : siehe Amtsblatt des Europäischen Patentamts, Nr.12/82